

(12) МЕЖДУНАРОДНАЯ ЗАЯВКА, ОПУБЛИКОВАННАЯ В СООТВЕТСТВИИ С
ДОГОВОРом О ПАТЕНТНОЙ КООПЕРАЦИИ (РСТ)

(19) Всемирная Организация
Интеллектуальной Собственности
Международное бюро



(43) Дата международной публикации
23 марта 2006 (23.03.2006)

PCT

(10) Номер международной публикации
WO 2006/031146 A1

(51) Международная патентная классификация⁷:

G21C 7/08, 7/12, 7/36, 9/02

(21) Номер международной заявки: PCT/RU2005/000170

(22) Дата международной подачи:

5 апреля 2005 (05.04.2005)

(25) Язык подачи:

Русский

(26) Язык публикации:

Русский

(30) Данные о приоритете:

2004126494 3 сентября 2004 (03.09.2004) RU

(71) Заявитель и

(72) Изобретатель: КУДРЯВЦЕВ Михаил Юрьевич
(KUDRYAVTSEV, Mikhail Yurievich) [RU/RU]; ул.
Люблинская, д. 118, кв. 202, Москва, 109144 Moscow
(RU).

(81) Указанные государства (если не указано иначе, для
каждого вида национальной охраны): AE, AG, AL,
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA,
CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE,
EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN,

IS, JP, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT,
LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI,
NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG,
SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US,
UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) Указанные государства (если не указано иначе, для
каждого вида региональной охраны): ARIPO (BW, GH,
GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM,
ZW), евразийский (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ,
TM), европейский патент (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE,
DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC,
NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG,
CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Декларация в соответствии с правилом 4.17:

— об авторстве изобретения (правило 4.17 (iv)) только
для US

Опубликована:

— с отчётом о международном поиске

В отношении двухбуквенных кодов, кодов языков и других
сокращений см. "Пояснения к кодам и сокращениям",
публикуемые в начале каждого очередного выпуска
Бюллетеня PCT.

(54) Title: SYSTEM FOR CONTROLLING A SHELL-TYPE NUCLEAR REACTOR AND A TWO-POSITION SWITCH FOR
THE PASSIVE PROTECTION THEREOF

(54) Название изобретения: СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ КОРПУСНЫМ ЯДЕРНЫМ РЕАКТОРОМ И
ДВУХПОЗИЦИОННЫЙ ПЕРЕКЛЮЧАТЕЛЬ ПАССИВНОЙ ЗАЩИТЫ ЯДЕРНОГО РЕАКТОРА

(57) Abstract: The invention relates to nuclear reactor control systems. The inventive nuclear reactor control system comprises a set of technical means for limiting an increment rate in reactivity by operating devices and for automatically stopping a nuclear reactor, wherein said set of technical means comprises actuators provided with drives and connections which transmit the motion from the actuator drives to the operating devices which are disposed outside of the reactor body. The reactor body comprises fixed elements arranged therein for engaging and disengaging the operating devices in such a way that said operating devices are movable after disengagement towards a decrement in reactivity only. Each operating device is provided with at least two actuators one of which is common for all operating devices or for a group of operating devices and the other actuator is individual for each operating device and disengages said device from the fixed element in any order with respect to other operating devices. The set of technical means is provided with two-position switches which are disposed inside the reactor body and have two fixed positions depending on the position of the switch control element corresponding to a critical value attained by one of parameters determining the normal operation limits of the reactor.

(57) Реферат: Изобретение относится к системам управления ядерными реакторами. Система управления ядерным реактором содержит комплект технических средств для ограничения скорости увеличения реактивности рабочими органами и для автоматической остановки ядерного реактора, включающий приводы с двигателями и связями, передающими движение от двигателей приводов к рабочим органам, причем последние расположены внутри корпуса реактора. Внутри корпуса реактора установлены неподвижные элементы для сцепления и расцепления с рабочими органами с возможностью перемещения рабочих органов после расцепления только в сторону уменьшения реактивности. Каждый рабочий орган снабжен по крайней мере двумя приводами, один из которых общий для всех рабочих органов либо общий для группы рабочих органов, а другой - дивидуальный для каждого рабочего органа и расцепляющий рабочий орган с неподвижным элементом в любом порядке по отношению к другим рабочим органам. Комплект технических средств снабжен расположенными внутри корпуса реактора двухпозиционными переключателями с двумя фиксированными состояниями в зависимости от положения управляющего элемента переключателя, соответствующего достижению критического значения одним из параметров, определяющих пределы безопасной эксплуатации реактора.



WO 2006/031146 A1

СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ КОРПУСНЫМ ЯДЕРНЫМ РЕАКТОРОМ И ДВУХПОЗИЦИОННЫЙ ПЕРЕКЛЮЧАТЕЛЬ ПАССИВНОЙ ЗАЩИТЫ ЯДЕРНОГО РЕАКТОРА

5

Область применения

Изобретение относится к системам управления ядерными реакторами.

Предшествующий уровень техники

Опасность ядерного реактора выражается в возможности вредного
10 воздействия на население, окружающую среду и обслуживающий
ядерный реактор персонал. Государственное регулирование деятельности
в области ядерных реакторов устанавливает в технических регламентах
допустимые и недопустимые уровни вредного воздействия ядерных
реакторов. Этим уровням соответствуют допустимые и недопустимые
15 значения параметров, определяющих опасность ядерного реактора.
Границей между допустимыми и недопустимыми значениями этих
параметров являются пределы безопасной эксплуатации. В соответствии
с техническими регламентами в проектах ядерных реакторов
установлены эксплуатационные пределы и условия, соответствующие
20 нормальной эксплуатации, и предусмотрены технические средства,
обеспечивающие недостижение пределов безопасной эксплуатации при
нарушениях нормальной эксплуатации, в том числе средства
автоматической остановки реактора.

Основой управления ядерным реактором является управление
25 реактивностью, определяющей изменение мощности ядерного реактора:
положительная реактивность обеспечивает увеличение мощности,
отрицательная - снижение мощности. Увеличение положительной

реактивности выше определенного значения ведет к потере управляемости ядерного реактора, поэтому технические регламенты требуют не превышать допустимый уровень реактивности и допустимую скорость увеличения реактивности. Эти требования технических регламентов обеспечиваются техническими средствами, предусмотренными в проектах ядерных реакторов. Для обеспечения недостижения пределов безопасной эксплуатации при нарушениях нормальной эксплуатации средства автоматической остановки ядерного реактора обеспечивают скорость уменьшения реактивности, намного более высокую по сравнению с допустимой скоростью увеличения реактивности. Управляемое изменение реактивности осуществляется перемещением рабочих органов воздействия на реактивность. Наиболее распространены рабочие органы в виде продольно перемещаемых стержней. В корпусном ядерном реакторе рабочие органы расположены внутри корпуса реактора.

Известна система защиты ядерного реактора, содержащая верхний и нижний регулирующие стержни, связанные между собой гибким элементом перекинутым через узел вращения для обеспечения их встречного движения, и фиксатор, причем масса верхнего стержня больше массы нижнего стержня (см. авторское свидетельство SU № 1657020, кл. G 21 C 7/08, 20.05.1996).

Данная система позволяет в аварийных ситуациях расфиксировать верхний стержень, который под действием силы тяжести опускается в активную зону, а нижний стержень при этом поднимается навстречу верхнему стержню. Однако данная система не позволяет провести остановку работы ядерного реактора в случае неправильных действий персонала, управляющего работой ядерного реактора, что сужает область использования данной системы.

Наиболее близкой к изобретению по технической сущности и достигаемому результату является система управления ядерным реактором, содержащая устройство выбора, устройство контроля и устройство управления рабочими органами -управляющими стержнями, причем устройство выбора предусматривает выбираемую последовательность перемещения рабочих органов для каждого заданного управляющего воздействия, и соединено с устройством управления рабочими органами для передачи сигналов выбора, приданных в каждом случае выбранной последовательности действий, при этом устройство контроля контролирует с учетом приданных соответствующей последовательности действий структурных признаков активной зоны реактора и управляющих рабочих органов - управляющих стержней, в частности, соседних связей управляющих стержней, сигналы выбора на допустимость и в случае допустимости передает сигнал разрешения на устройство управления стержнями, а устройство управления стержнями вызывает перемещение управляющих стержней согласно сигналам выбора (см. патент US № 58188926, кл. G 21 C 7/12, 06.10.1998).

Данная система дает возможность предотвратить аварию на ядерном реакторе при случайной ошибке в действиях обслуживающего реактор персонала. Однако данная система не дает возможности предотвратить сознательные действия персонала по переводу работы реактора в сторону увеличения реактивности, что может иметь место, например, при захвате родственников персонала террористической группой, которая сознательно заставляет управляющий ядерным реактором персонал перевести его работу в режим увеличения реактивности с последующей потерей управляемости ядерного реактора.

Под диверсионным управлением ядерным реактором, например, в результате проникновения террористической группы в места проживания персонала, понимается квалифицированное воздействие (например, персонала, принуждаемого террористами путем захвата родственников персонала) на средства управления ядерным реактором, имеющее целью достижение недопустимых значений параметров, определяющих опасность ядерного реактора (нарушение пределов безопасной эксплуатации). В условиях охраняемого объекта, на котором эксплуатируется ядерный реактор, охрана объекта воспрепятствует диверсионному управлению при наличии явных для охраны признаков такого управления. Поэтому продолжительность диверсионного управления ядерным реактором ограничена временем появления таких признаков. При участии в диверсии допускающих лиц из смены явными для охраны признаками могут быть сообщения персонала и признаки, которые отмечаются средствами охранного наблюдения: взлом стен, дверей, окон, люков, наличие огня, дыма, пара или повышенной радиации в помещениях, недопустимое изменение температуры или влажности атмосферы помещений, повреждение охранных систем.

Наиболее вероятно обнаружение диверсионного управления ядерным реактором по сообщению персонала при заступлении на дежурство новой смены персонала. Террористическое принуждение всего персонала к диверсионному управлению ядерным реактором по сути является нападением на места проживания персонала и пресекается внешней охраной объекта. Террористическое принуждение какой-либо одной смены персонала к диверсионному управлению ядерным реактором следует рассматривать как единичный отказ системы внешней охраны объекта. По принятой в технических регламентах логике безопасность ядерного реактора должна быть обеспечена при исходном

событии и при независимом от исходного события единичном отказе. Следуя этой логике, возможно принуждение к диверсионному управлению ядерным реактором двух смен персонала подряд (принуждение одной смены - исходное событие, принуждение второй смены - дополнительный единичный отказ системы охраны). При общепринятой 8-часовой продолжительности рабочей смены это означает 16-часовую продолжительность диверсионного управления ядерным реактором.

Наиболее уязвимыми для диверсионного управления ядерным реактором являются расположенные вне корпуса ядерного реактора элементы системы управления, поскольку их расположение допускает возможность быстрой (по сравнению с продолжительностью рабочей смены) замены. В то же время именно расположенные вне корпуса ядерного реактора элементы системы управления обеспечивают в аналогах ограничение уровня реактивности и скорости увеличения реактивности при одновременном обеспечении высокой скорости уменьшения реактивности.

Известны устройства прямодействующей (пассивной) аварийной защиты (остановки) ядерного реактора, в которых не используется внешняя цепь контроля и управления, а рабочие органы приводятся в движение в сторону уменьшения реактивности после срабатывания устройств типа двухпозиционного переключателя, имеющего два фиксированных состояния в зависимости от положения управляющего элемента переключателя относительно критического положения, соответствующего достижению критического значения одним из параметров, определяющих пределы безопасной эксплуатации реактора: нейтронного потока и/или температуры теплоносителя реактора и/или давления теплоносителя реактора и/или расхода теплоносителя реактора

(см. журнал «Атомная техника за рубежом», №1, 1988,с.10-16). Эти устройства не выполняют функцию ограничения скорости увеличения реактивности при одновременном обеспечении высокой скорости уменьшения реактивности, поэтому в случае диверсионного управления

5 ядерным реактором они должны срабатывать при большой скорости увеличения реактивности. В то же время в этих устройствах управляющие элементы двухпозиционных переключателей не связаны напрямую с тепловыделяющими элементами (ТВЭЛ) реактора, известны лишь варианты со связью управляющих элементов с включенными в

10 состав устройств дополнительными ТВЭЛ, отличающимися от ТВЭЛ реактора размерами и конструкцией. Поскольку технические регламенты определяют пределы безопасной эксплуатации ядерного реактора по количеству и величине дефектов ТВЭЛ реактора, то основным путем диверсионного нарушения пределов безопасной эксплуатации является

15 разрушение ТВЭЛ реактора в результате превышения допустимой температуры ТВЭЛ. Быстродействие и чувствительность при определении температуры ТВЭЛ реактора управляющими элементами двухпозиционных переключателей, не связанных напрямую с ТВЭЛ реактора, недостаточны для обеспечения недостижения пределов

20 безопасной эксплуатации при большой скорости увеличения реактивности, когда имеет место большой перепад температуры между ТВЭЛ и теплоносителем. Недостатками устройств, срабатывающих по расходу теплоносителя реактора, также являются возможность вскипания теплоносителя до начала движения рабочих органов и возможность

25 ложного срабатывания при кратковременном прекращении течения теплоносителя.

Таким образом автоматический перевод работы ядерного реактора в режим уменьшения реактивности с последующей остановкой ядерного

7

реактора без нарушения пределов безопасной эксплуатации при нарушениях нормальной эксплуатации в случае ограниченного во времени продолжительностью двух рабочих смен, то есть 16 часами, диверсионного управления ядерным реактором является крайне важной

5 задачей, не решенной в известных устройствах.

Раскрытие изобретения

Техническим результатом, на достижение которого направлено настоящее изобретение, является повышение надежности работы ядерного реактора в безопасном режиме его эксплуатации путем

10 предотвращения возможности перевода работы ядерного реактора в режим с нарушением пределов безопасной эксплуатации при 16-часовой продолжительности диверсионного управления ядерным реактором.

Технический результат достигается за счет того, что система управления корпусным ядерным реактором содержит комплект

15 технических средств для ограничения скорости увеличения реактивности рабочими органами и для автоматической остановки ядерного реактора, включающий приводы с двигателями, связи, передающие движение от двигателей приводов к рабочим органам, причем последние расположены внутри корпуса реактора, при этом внутри корпуса реактора установлены

20 неподвижные элементы для сцепления и расцепления с рабочими органами с возможностью перемещения рабочих органов результирующей постоянно действующих на рабочие органы сил после расцепления только в сторону уменьшения реактивности, каждый рабочий орган снабжен по крайней мере двумя приводами, один из

25 которых общий для всех рабочих органов либо общий для группы рабочих органов и перемещающий рабочие органы в сторону увеличения реактивности до сцепления с неподвижными элементами только

поочередно по одному после сцепления связи своего двигателя с выбранным рабочим органом, а другой - индивидуальный для каждого рабочего органа и расцепляющий рабочий орган с указанным неподвижным элементом в любом порядке по отношению к другим рабочим органам путем расцепления связи своего двигателя с элементом сцепления рабочего органа с указанным неподвижным элементом, комплект технических средств снабжен расположенными внутри корпуса реактора двухпозиционными переключателями с двумя фиксированными состояниями в зависимости от положения управляющего элемента переключателя относительно критического положения, соответствующего достижению критического значения одним из параметров, определяющих пределы безопасной эксплуатации реактора, связи двигателей индивидуальных приводов с элементами сцепления снабжены расположенными внутри корпуса реактора управляемыми элементами разрыва, например в виде муфты, с возможностью разрыва связей для движения рабочих органов в сторону уменьшения реактивности при состоянии двухпозиционных переключателей, соответствующем достижению критических значений параметрами, определяющими пределы безопасной эксплуатации реактора.

В этой системе непревышение допустимой скорости увеличения реактивности обеспечивается ограниченным количеством общих приводов и ограниченной эффективностью одновременно перемещаемых ими рабочих органов.

При диверсионном управлении ядерным реактором воздействия на приводы извне корпуса реактора могут быть направлены на нарушение пределов безопасной эксплуатации, в том числе на перемещение рабочих органов с максимальной скоростью в сторону увеличения реактивности и на исключение перемещения рабочих органов в сторону уменьшения

реактивности. В настоящем изобретении управляемый двухпозиционными переключателями разрыв связей двигателей индивидуальных приводов с элементами сцепления рабочих органов с неподвижными элементами реактора обеспечивает приоритет действия на индивидуальные приводы параметров, определяющих пределы безопасной эксплуатации, по отношению к приходящим извне корпуса ядерного реактора воздействиям. Высокая скорость уменьшения реактивности при этом обеспечивается намного большим (по сравнению с общими приводами) количеством индивидуальных приводов и намного большей эффективностью всех рабочих органов по сравнению с эффективностью рабочих органов, которые могут быть одновременно перемещены общими приводами в сторону увеличения реактивности. Вследствие общего уменьшения реактивности происходит автоматическая остановка ядерного реактора без нарушения пределов безопасной эксплуатации при нарушениях нормальной эксплуатации в случае диверсионного управления ядерным реактором.

Таким образом новые по сравнению с аналогами распределение функций приводов, устройство и работа связей рабочих органов с двигателями приводов, использование параметров внутри корпуса реактора обеспечивают ограничение скорости увеличения реактивности рабочими органами и автоматическую остановку ядерного реактора только с помощью элементов, расположенных внутри корпуса реактора. Поэтому для достижения цели диверсионного управления необходимо вскрыть корпус реактора, чтобы вывести из строя указанные элементы. Чтобы избежать вмешательства охраны, перед вскрытием реактор придется остановить и охладить с рабочей температуры (у большинства корпусных реакторов около 320°C) до температуры, не приводящей к недопустимым параметрам состояния помещений (около 70°C).

Непревышение нормальной скорости охлаждения корпусных реакторов (15°C в час) обеспечивается ограничением числа и производительности насосов и теплообменников нормального расхолаживания. Охлаждение с 320°C до 70°C с нормальной скоростью (15°C в час) потребует более 16 часов, то есть при 16-часовой продолжительности диверсионного управления ядерным реактором расположенные внутри корпуса реактора элементы останутся недоступными для персонала, и цель диверсионного управления не будет достигнута.

Физические процессы, сопровождающие охлаждение корпусных ядерных реакторов с повышенной скоростью, (выход горячего пара в атмосферу или в технологические емкости, резкое повышение температуры и/или влажности атмосферы помещений, недопустимые деформации трубопроводов) представляют собой явные для охраны признаки, требующие вмешательства. Поэтому ускоренное охлаждение ядерного реактора приведет к вмешательству охраны и прекращению диверсионного управления ядерным реактором до вскрытия корпуса реактора.

Для исключения возможности диверсионного управления ядерным реактором в период ремонта связи двигателей общих приводов с рабочими органами снабжены расположенными внутри корпуса реактора вблизи разъема корпуса элементами разрыва, например в виде муфты, с возможностью разрыва связей при размыкании разъема корпуса реактора. Расположение элемента разрыва в непосредственной близости от разъема позволяет технически просто контролировать состояние элемента разрыва средствами охранного наблюдения.

Для исключения использования при диверсионном управлении ядерным реактором возможного в период ремонта вывода из строя расположенных внутри корпуса реактора элементов, обеспечивающих

автоматическую остановку реактора, управляющие элементы двухпозиционных переключателей выполнены с возможностью перемещения управляющих элементов общим приводом после сцепления связи своего двигателя с выбранным управляющим элементом только в сторону, соответствующую побуждению движения рабочих органов в сторону уменьшения реактивности. Путем такого поочередного перемещения управляющих элементов можно периодически в процессе нормальной эксплуатации (в том числе и после окончания ремонта) поочередно проверять способность двухпозиционных переключателей побудить движение связанных с ними рабочих органов в сторону уменьшения реактивности при достижении критических значений параметрами, определяющими пределы безопасной эксплуатации реактора.

Таким образом достигается технический результат: повышение надежности работы ядерного реактора в безопасном режиме его эксплуатации путем предотвращения возможности перевода работы ядерного реактора в режим с нарушением пределов безопасной эксплуатации при 16-часовой продолжительности диверсионного управления ядерным реактором.

Рабочие органы могут быть выполнены в виде влияющих на реактивность стержней с возможностью продольного перемещения из одного крайнего положения в другое без остановки в промежуточных положениях и без контроля промежуточных положений рабочих органов при малом влиянии каждого отдельного рабочего органа на реактивность. Малое влияние каждого отдельного рабочего органа на реактивность означает, что одновременное перемещение на полный ход рабочих органов всеми общими приводами, имеющимися в одном ядерном реакторе, не приведет к превышению допустимого техническими

регламентами шага увеличения реактивности за минимально возможное для общих приводов время перемещения рабочих органов на полный ход. При этом за счет большого количества стержней малой эффективности любой из них длительно находится в одном из крайних положений. В аналогах это сделать затруднительно, поскольку каждый рабочий орган имеет свой достаточно сложный привод, и требуемое количество приводов не размещается в реальных конструкциях. В настоящем изобретении это осуществимо, поскольку количество общих приводов невелико, а простые функции индивидуального привода позволяют использовать в качестве его двигателя, например, электромагнит малых габаритов и за счет этого разместить все приводы в реальной конструкции. Так достигается дополнительный технический результат - исключение длительных продольных возмущений нейтронного поля, вносимых в промежуточных положениях рабочими органами в виде продольно перемещаемых стержней. Стабильность формы нейтронного поля в процессе эксплуатации повышает безопасность и экономичность ядерного реактора.

Безотказность перемещения рабочего органа, являющаяся одной из составляющих надежности ядерного реактора, повышается с уменьшением количества механических элементов, связанных с рабочим органом во время перемещения. С этой целью рабочие органы могут быть расположены относительно указанных неподвижных элементов реактора с возможностью перемещения рабочих органов силой тяжести либо архимедовой силой только в сторону уменьшения реактивности после расцепления с указанными неподвижными элементами реактора при отсутствии сцепления рабочих органов со связью двигателя общего привода. Также с этой целью элемент сцепления связи двигателя общего привода с рабочим органом может быть выполнен в виде теплоносителя

реактора с возможностью приведения этого теплоносителя в управляющее движение общим приводом для перемещения рабочего органа в сторону увеличения реактивности до сцепления с неподвижным элементом реактора.

- 5 Технические регламенты определяют пределы безопасной эксплуатации ядерного реактора по количеству и величине дефектов ТВЭЛ. На целостность ТВЭЛ влияют температура ТВЭЛ, коррозионная активность теплоносителя ядерного реактора и механические нагрузки. Поскольку проектные механические нагрузки не повреждают ТВЭЛ, а
- 10 расположение ТВЭЛ внутри корпуса реактора делает практически невозможным диверсионное увеличение механических нагрузок на ТВЭЛ, то реальными путями диверсионного разрушения ТВЭЛ остаются повышение температуры ТВЭЛ и повышение коррозионной активности теплоносителя реактора. Для исключения возможности диверсионного
- 15 разрушения ТВЭЛ управляющий элемент двухпозиционного переключателя выполнен с возможностью перевода двухпозиционного переключателя из одного фиксированного состояния в другое (срабатывания) при достижении критического значения следующими параметрами: температурным удлинением ТВЭЛ и/или плотностью
- 20 теплоносителя реактора и/или коррозионной активностью теплоносителя реактора. Температурное удлинение ТВЭЛ характеризует температуру ТВЭЛ, а плотность теплоносителя реактора характеризует интенсивность теплоотвода от ТВЭЛ, то есть зависимость температуры ТВЭЛ от мощности тепловыделения в нем. Такое исполнение двухпозиционного
- 25 переключателя обеспечивает его высокое быстроедействие и чувствительность при достижении критического значения температурой ТВЭЛ, позволяет начать снижение реактивности при потере теплоносителя, то есть предупредить перегрев ТВЭЛ, а также позволяет

достичь нового технического результата: повышения безопасности ядерного реактора при увеличении коррозионной активности теплоносителя реактора.

Поскольку в ТВЭЛ выделяется тепло, передаваемое затем в теплоноситель, то температура ТВЭЛ выше температуры теплоносителя, причем разница температур тем более, чем выше скорость разогрева ТВЭЛ. Поэтому управляющий элемент двухпозиционного переключателя для срабатывания при достижении критического температурного удлинения ТВЭЛ может быть выполнен с возможностью изменения своего положения в зависимости от разницы между длиной ТВЭЛ и длиной элемента реактора, имеющего температуру теплоносителя реактора и выполненного либо из материала оболочки ТВЭЛ, либо из материала с меньшим, чем у оболочки ТВЭЛ, коэффициентом температурного удлинения. В этом случае разница температурного удлинения ТВЭЛ и элемента ядерного реактора, имеющего температуру теплоносителя, характеризует как температуру, так и скорость разогрева ТВЭЛ. Если указанная разница превысит установленную величину, срабатывание соответствующих двухпозиционных переключателей приведет к перемещению рабочих органов в сторону уменьшения реактивности.

Управляющий элемент двухпозиционного переключателя для срабатывания при достижении критической плотности теплоносителя реактора может быть связан с поплавком, расположенным в камере, заполненной теплоносителем реактора с температурой и давлением, соответствующими выходу теплоносителя из активной зоны реактора. Если плотность теплоносителя реактора упадет ниже установленной величины, поплавок в камере опустится, и срабатывание

соответствующих двухпозиционных переключателей приведет к перемещению рабочих органов в сторону уменьшения реактивности.

Управляющий элемент двухпозиционного переключателя для срабатывания при достижении критической коррозионной активности теплоносителя реактора может быть связан с расположенным в теплоносителе реактора выполненным из материала оболочки ТВЭЛ элементом с возможностью разрушения последнего под заданной нагрузкой из-за коррозионного износа. Если коррозионная активность теплоносителя превысит установленную величину в течение установленного времени, разрушение выполненных из материала оболочки ТВЭЛ элементов переместит управляющие элементы, и срабатывание соответствующих двухпозиционных переключателей приведет к перемещению рабочих органов в сторону уменьшения реактивности.

15

Краткое описание чертежей

На фиг.1 представлена схематически система управления корпусным ядерным реактором.

Лучший вариант осуществления изобретения

Цифрами на чертеже обозначены:

20

1 - общий привод (ограничен цепью точек);

2 - индивидуальный привод (ограничен цепью точек);

3 - двигатель общего привода;

4 - двигатель индивидуального привода;

5 - связь между двигателем общего привода и рабочим органом;

25

6 - связь между двигателем индивидуального привода и рабочим органом;

7 - рабочий орган;

8 - корпус реактора;

9 - неподвижный элемент;

10 - двухпозиционный переключатель;

5 11 - элемент разрыва связи индивидуального привода;

12 - разъем корпуса реактора;

13 - элемент разрыва связи общего привода;

14 - пульт управления.

Пунктиром показано положение рабочего органа после
10 перемещения. Цепью жирных точек показано положение части связи 5
после перемещения рабочего органа 7.

Система управления корпусным ядерным реактором содержит
комплект технических средств для ограничения скорости увеличения
реактивности рабочими органами и для автоматической остановки
15 ядерного реактора, включающий приводы 1, 2 с двигателями 3, 4, связи 5,
6, передающие движение от двигателей 3, 4 приводов 1, 2 к рабочим
органам 7, причем последние расположены внутри корпуса 8 реактора, а
двигатели 3 и 4 расположены снаружи верхней части корпуса 8 реактора.

Внутри корпуса 8 реактора установлены неподвижные элементы 9
20 для сцепления и расцепления с рабочими органами 7, например с
помощью защелки, с возможностью перемещения рабочих органов 7
результатирующей постоянно действующих на рабочие органы сил,
например сил тяжести рабочих органов 7, после расцепления только в
сторону уменьшения реактивности. Каждый рабочий орган 7 снабжен по
25 крайней мере двумя приводами 1 и 2, один из которых 1 общий для всех
рабочих органов 7 либо общий для группы рабочих органов 7 и
перемещающий рабочие органы 7 в сторону увеличения реактивности до
сцепления с неподвижными элементами 9 только поочередно по одному

после сцепления связи 5 своего двигателя 3 с выбранным рабочим органом 7, а другой 2 - индивидуальный для каждого рабочего органа 7 и расцепляющий рабочий орган 7 с указанным неподвижным элементом 9 в любом порядке по отношению к другим рабочим органам 7 путем расцепления связи 6 своего двигателя 4 с элементом сцепления рабочего органа 7 с указанным неподвижным элементом 9. Конструкция механических элементов связи 5 аналогична конструкции механических элементов известных манипуляторов «горячих» камер атомных станций.

Комплект технических средств снабжен расположенными внутри корпуса 8 реактора двухпозиционными переключателями 10 с двумя фиксированными состояниями в зависимости от положения управляющего элемента переключателя 10 относительно критического положения, соответствующего достижению критического значения одним из параметров, определяющих пределы безопасной эксплуатации реактора. Конструкция двухпозиционных переключателей 10 аналогична механизмам известных пружинных двухпозиционных выключателей освещения. Перемещение управляющих элементов двухпозиционных переключателей 10 производится устройствами, аналогичными механической части известных датчиков параметров, например, манометров, расходомеров, уровнемеров.

Связи 6 двигателей 4 индивидуальных приводов 2 с элементами сцепления снабжены расположенными внутри корпуса 8 реактора управляемыми элементами разрыва 11, например в виде муфты, с возможностью разрыва связей 6 для движения рабочих органов 7 в сторону уменьшения реактивности при положении двухпозиционных переключателей 10, соответствующем достижению критических значений параметрами, определяющими пределы безопасной эксплуатации реактора.

Корпус 8 реактора имеет верхнюю и нижнюю части, состыкованные по разъему 12. Связи 5 двигателей 3 общих приводов 1 с рабочими органами 7 снабжены расположенными внутри корпуса 8 реактора вблизи разъема 12 корпуса 8 элементами разрыва 13, например в виде муфты, с возможностью разрыва связей 5 при размыкании разъема 12 корпуса 8 реактора.

Управляющие элементы двухпозиционных переключателей 10 выполнены с возможностью перемещения управляющих элементов общим приводом 1 после сцепления связи 5 своего двигателя 3 с выбранным управляющим элементом только в сторону перевода двухпозиционных переключателей 10 в состояние остановки, соответствующее побуждению движения рабочих органов 7 в сторону уменьшения реактивности.

Рабочие органы 7 могут быть выполнены в виде стержней, содержащих изотопы с большим сечением поглощения нейтронов, с возможностью продольного перемещения в направляющих каналах из одного крайнего положения в другое без остановки в промежуточных положениях и без контроля промежуточных положений рабочих органов 7 при малом влиянии каждого отдельного рабочего органа 7 на реактивность. Каждый рабочий орган 7 может быть снабжен электромагнитными датчиками крайнего верхнего и крайнего нижнего положения в направляющем канале, аналогичными известным электромагнитным датчикам положения стальных элементов в теплоносителе.

Рабочие органы 7 могут быть расположены относительно указанных неподвижных элементов 9 реактора с возможностью перемещения рабочих органов 7 силой тяжести либо архимедовой силой только в сторону уменьшения реактивности после расцепления с

указанными неподвижными элементами 9 реактора при отсутствии сцепления рабочих органов 7 со связью 5 двигателя 3 общего привода 1.

Элемент сцепления связи 5 двигателя 3 общего привода 1 с рабочим органом 7 может быть выполнен в виде теплоносителя реактора с
5 возможностью приведения этого теплоносителя в управляющее движение общим приводом 1 для перемещения рабочего органа 7 в сторону увеличения реактивности до сцепления с неподвижным элементом 9 реактора.

Двухпозиционные переключатели 10 с управляющими элементами
10 выполнены с возможностью побуждения перемещения рабочих органов 7 в сторону уменьшения реактивности при достижении критических значений следующими параметрами: температурным удлинением ТВЭЛ реактора и/или плотностью теплоносителя реактора и/или коррозионной активностью теплоносителя реактора.

15 Управляющий элемент двухпозиционного переключателя 10 для срабатывания при достижении критического температурного удлинения ТВЭЛ может быть выполнен с возможностью изменения своего положения в зависимости от разницы между длиной ТВЭЛ и длиной
20 элемента реактора, имеющего температуру теплоносителя реактора и выполненного либо из материала оболочки ТВЭЛ, либо из материала с меньшим, чем у оболочки ТВЭЛ, коэффициентом температурного удлинения.

Управляющий элемент двухпозиционного переключателя 10 для срабатывания при достижении критической плотности теплоносителя
25 реактора может быть связан с поплавком, расположенным в камере, заполненной теплоносителем реактора с температурой и давлением, соответствующими выходу теплоносителя из активной зоны реактора.

Управляющий элемент двухпозиционного переключателя 10 для срабатывания при достижении критической коррозионной активности теплоносителя реактора может быть связан с расположенным в теплоносителе реактора выполненным из материала оболочки ТВЭЛ
5 элементом с возможностью разрушения последнего под заданной нагрузкой из-за коррозионного износа.

Двигатели 3 и 4 связаны электрическими связями с пультом управления 14 системы управления.

Для увеличения реактивности по сигналу от пульта управления 14
10 двигатель 3 общего привода 1 приводит в движение связь 5, которая сцепляется с одним из находящихся в нижнем положении рабочих органов 7 и перемещает этот рабочий орган 7 вверх по направляющему каналу до точки сцепления рабочего органа 7 с неподвижным элементом 9. По сигналу от пульта управления 14 двигатель 4 индивидуального
15 привода 2 через связь 6 приводит в движение защелку, которая сцепляет рабочий орган 7 с неподвижным элементом 9. После этого связь 5 расцепляется с поднятым рабочим органом 7 и может сцепиться со следующим находящимся в нижнем положении рабочим органом 7.

Для уменьшения реактивности по сигналу от пульта управления 14
20 двигатель 4 индивидуального привода 2 через связь 6 приводит в движение защелку, которая расцепляет рабочий орган 7 с неподвижным элементом 9, после чего рабочий орган 7 под действием силы тяжести движется вниз до упора.

При диверсионном управлении сигналы управления от пульта
25 управления 14 к двигателям 3 и 4 приводов могут быть направлены на нарушение пределов безопасной эксплуатации, в том числе на перемещение всех рабочих органов 7 в сторону увеличения реактивности с запретом обратного перемещения рабочих органов 7. В этом случае при

достижении критических значений параметрами, определяющими безопасность ядерного реактора, происходит следующее:

- в двухпозиционных переключателях 10 с управляющим элементом, изменяющим свое положение в зависимости от разницы между длиной ТВЭЛ и длиной контрольного элемента ядерного реактора, критическое температурное удлинение ТВЭЛ перемещает этот элемент настолько, что переводит двухпозиционный переключатель 10 в состояние остановки;
- в двухпозиционных переключателях 10 с управляющим элементом, изменяющим свое положение в зависимости от положения поплавка в камере, заполненной теплоносителем, из-за критического уменьшения плотности теплоносителя поплавки опускаются и переводит двухпозиционный переключатель 10 в состояние остановки;
- в двухпозиционных переключателях 10 с элементом, разрушающимся из-за критического коррозионного износа, управляющий элемент после разрушения этого элемента переводит двухпозиционный переключатель 10 в состояние остановки.

Перевод двухпозиционных переключателей 10 в состояние остановки вызывает расцепление муфтовых соединений 11. В результате рабочие органы 7 расцепляются с неподвижными элементами 9 и движутся под действием силы тяжести вниз до упора, то есть в сторону уменьшения реактивности. При одновременном перемещении вниз всех не сцепленных с общим приводом 1 рабочих органов 7 скорость уменьшения реактивности намного превысит скорость увеличения реактивности общим приводом 1, который может перемещать рабочие органы 7 вверх только поочередно, причем в верхнем положении рабочие органы 7 не сцепятся с неподвижными элементами 9, а после

расцепления со связью 5 также переместятся вниз до упора. Вследствие общего уменьшения реактивности происходит автоматическая остановка ядерного реактора без нарушения пределов безопасной эксплуатации при нарушениях нормальной эксплуатации в случае диверсионного управления ядерным реактором с работоспособными элементами указанного комплекта технических средств, расположенными внутри корпуса реактора.

Возврат двухпозиционных переключателей 10 в нормальное состояние происходит:

- 10 • в управляющих элементах двухпозиционных переключателей 10 с элементом, изменяющим свое положение в зависимости от разницы между длиной ТВЭЛ и длиной контрольного элемента после охлаждения ТВЭЛ до установленной температуры;
- 15 • в управляющих элементах двухпозиционных переключателей 10 с элементом, изменяющим свое положение в зависимости от положения поплавка в камере, заполненной теплоносителем - после всплытия поплавка в результате повышения плотности теплоносителя до установленной величины;
- 20 • в управляющих элементах двухпозиционных переключателей 10 с элементом, разрушившимся из-за критического коррозионного износа - после замены разрушившегося элемента.

Для проверки работоспособности элементов указанного комплекта технических средств, расположенных внутри корпуса реактора, общий привод 1 поочередно сцепляет связь 5 с управляющими элементами двухпозиционных переключателей 10. При перемещении связью 5 управляющего элемента в сторону перевода двухпозиционного переключателя 10 в состояние остановки те рабочие органы 7, индивидуальные приводы 2 которых связаны с этим двухпозиционным

переключателем 10, должны переместиться вниз до упора, что контролируется датчиками положения рабочих органов 7. При достаточном количестве двухпозиционных переключателей 10 снижение мощности ядерного реактора, вызванное перемещением рабочих органов 5 7 в результате опробования одного двухпозиционного переключателя 10, не нарушит нормальную эксплуатацию реактора.

Промышленная применимость

Настоящее изобретение может быть использовано в атомной энергетике для повышения безопасности эксплуатации ядерных 10 энергетических установок.

Формула изобретения

1 Система управления корпусным ядерным реактором, содержащая
5 комплект технических средств для ограничения скорости увеличения
реактивности рабочими органами и для автоматической остановки
ядерного реактора, включающий приводы с двигателями и связями,
передающими движение от двигателей приводов к рабочим органам,
причем последние расположены внутри корпуса реактора,
10 ОТЛИЧАЮЩАЯСЯ тем, что внутри корпуса реактора установлены
неподвижные элементы для сцепления и расцепления с рабочими
органами с возможностью перемещения рабочих органов
результатирующей постоянно действующих на рабочие органы сил после
расцепления только в сторону уменьшения реактивности, каждый
15 рабочий орган снабжен по крайней мере двумя приводами, один из
которых общий для всех рабочих органов либо общий для группы
рабочих органов и перемещающий рабочие органы в сторону увеличения
реактивности до сцепления с неподвижными элементами только
поочередно по одному после сцепления связи своего двигателя с
20 выбранным рабочим органом, а другой -индивидуальный для каждого
рабочего органа и расцепляющий рабочий орган с указанным
неподвижным элементом в любом порядке по отношению к другим
рабочим органам путем расцепления связи своего двигателя с элементом
сцепления рабочего органа с указанным неподвижным элементом,
25 комплект технических средств снабжен расположенными внутри корпуса
реактора двухпозиционными переключателями с двумя фиксированными
состояниями в зависимости от положения управляющего элемента

переключателя относительно критического положения, соответствующего достижению критического значения одним из параметров, определяющих пределы безопасной эксплуатации реактора, связи двигателей индивидуальных приводов с элементами сцепления

5 снабжены расположенными внутри корпуса реактора управляемыми элементами разрыва, например в виде муфты, с возможностью разрыва связей для движения рабочих органов в сторону уменьшения реактивности при состоянии двухпозиционных переключателей, соответствующем достижению критических значений параметрами,

10 определяющими пределы безопасной эксплуатации реактора, связи двигателей общих приводов с рабочими органами снабжены расположенными внутри корпуса реактора вблизи разъема корпуса элементами разрыва, например в виде муфты, с возможностью разрыва связей при размыкании разъема корпуса реактора, управляющие

15 элементы двухпозиционных переключателей выполнены с возможностью перемещения управляющих элементов общим приводом после сцепления связи своего двигателя с выбранным управляющим элементом только в сторону, соответствующую побуждению движения рабочих органов в сторону уменьшения реактивности.

20 2 Система по п.1, ОТЛИЧАЮЩАЯСЯ тем, что рабочие органы выполнены в виде влияющих на реактивность стержней с возможностью продольного перемещения из одного крайнего положения в другое без остановки в промежуточных положениях и без контроля промежуточных положений рабочих органов при малом влиянии каждого отдельного

25 рабочего органа на реактивность.

3 Система по п.1, ОТЛИЧАЮЩАЯСЯ тем, что рабочие органы расположены относительно указанных неподвижных элементов реактора с возможностью перемещения рабочих органов силой тяжести либо

архимедовой силой только в сторону уменьшения реактивности после расцепления с указанными неподвижными элементами реактора при отсутствии сцепления рабочих органов со связью двигателя общего привода.

- 5 4 Система по п.1, ОТЛИЧАЮЩАЯСЯ тем, что элемент сцепления связи двигателя общего привода с рабочим органом выполнен в виде теплоносителя реактора с возможностью приведения этого теплоносителя в управляющее движение общим приводом для перемещения рабочего органа в сторону увеличения реактивности до сцепления с неподвижным
10 элементом реактора.

- 5 Двухпозиционный переключатель пассивной защиты ядерного реактора, имеющий два фиксированных состояния в зависимости от положения управляющего элемента переключателя относительно критического положения, соответствующего достижению критического
15 значения одним из параметров, определяющих пределы безопасной эксплуатации реактора, ОТЛИЧАЮЩИЙСЯ тем, что управляющий элемент выполнен с возможностью перехода двухпозиционного переключателя из одного фиксированного состояния в другое (срабатывания) при достижении критического значения следующими
20 параметрами: температурным удлинением тепловыделяющих элементов (ТВЭЛ) ядерного реактора и/или плотностью теплоносителя реактора и/или коррозионной активностью теплоносителя реактора.

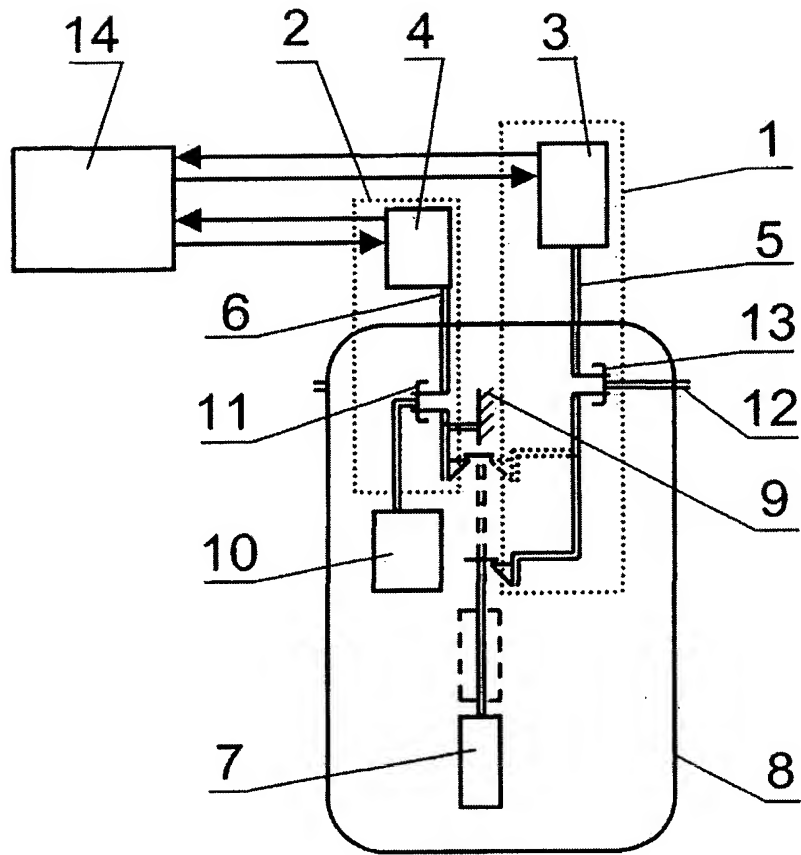
6. Двухпозиционный переключатель по п.5, ОТЛИЧАЮЩИЙСЯ тем, что управляющий элемент двухпозиционного переключателя для
25 срабатывания при достижении критического температурного удлинения ТВЭЛ выполнен с возможностью изменения своего положения в зависимости от разницы между длиной ТВЭЛ и длиной элемента реактора, имеющего температуру теплоносителя реактора и

выполненного либо из материала оболочки ТВЭЛ, либо из материала с меньшим, чем у оболочки ТВЭЛ, коэффициентом температурного удлинения.

7. Двухпозиционный переключатель по п.5, ОТЛИЧАЮЩИЙСЯ тем, что управляющий элемент двухпозиционного переключателя для срабатывания при достижении критической плотности теплоносителя реактора связан с поплавком, расположенным в камере, заполненной теплоносителем реактора с температурой и давлением, соответствующими выходу теплоносителя из активной зоны реактора.

8. Двухпозиционный переключатель по п.5, ОТЛИЧАЮЩИЙСЯ тем, что управляющий элемент двухпозиционного переключателя для срабатывания при достижении критической коррозионной активности теплоносителя реактора связан с расположенным в теплоносителе реактора выполненным из материала оболочки ТВЭЛ элементом с возможностью разрушения последнего под заданной нагрузкой из-за коррозионного износа.

1/1



Фиг.1

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/RU 2005/000170

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER		
G21C 7/08, 7/12, 7/36, 9/02		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)		
G21C 7/00, 7/02, 7/06, 7/08, 7/10, 7/103, 7/12, 7/14, 7/16, 7/18, 7/36, 9/00, 9/02, 9/027, 9/033		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 5818892 A (SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT) 06.10.1998	1-4
A	RU 2190264 C2 (RUSINOV VLADIMIR FEDOROVICH et al.), 27.09.2002	1-4
A	IONAITIS R.R. et al. Pryamodeistvujuschaya avariinaya zaschita, Atomnaya tekhnika za rubezhom, Energatomizdat, 1988, pages 10-16	5-8
A	US 4747998 A (THE UNITED STATES OF AMERICA AS REPRESENTED BY THE UNITED STATES DEPARTMENT OF ENERGY) 31.05.1988	5-8
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input type="checkbox"/> See patent family annex.		
<p>* Special categories of cited documents:</p> <p>"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>"E" earlier document but published on or after the international filing date</p> <p>"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)</p> <p>"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p> <p>"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention</p> <p>"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone</p> <p>"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art</p> <p>"&" document member of the same patent family</p>		
Date of the actual completion of the international search		Date of mailing of the international search report
06 June 2006 (06.06.2006)		23 June 2005 (23.06.2006)
Name and mailing address of the ISA/		Authorized officer
Facsimile No.		Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/RU 2005/000170

Box I Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 1 of first sheet)

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. ☐ Claims Nos.:
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:

2. ☐ Claims Nos.:
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:

3. ☐ Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

Box II Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:

Group 1 – control system according to claims 1-4,
Group 2 – two-position switch according to claims 5-8.

1. ☐ As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2. ☒ As all searchable claims could be searched without effort justifying an additional fee, this Authority did not invite payment of any additional fee.
3. ☐ As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:

4. ☐ No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

Remark on Protest

- ☐ The additional search fees were accompanied by the applicant's protest.
☐ No protest accompanied the payment of additional search fees.

ОТЧЕТ О МЕЖДУНАРОДНОМ ПОИСКЕ

Международная заявка №
PCT/RU 2005/000170

А. КЛАССИФИКАЦИЯ ПРЕДМЕТА ИЗОБРЕТЕНИЯ:

G21C 7/08, 7/12, 7/36, 9/02

Согласно Международной патентной классификации (МПК-7)

В. ОБЛАСТИ ПОИСКА:

Проверенный минимум документации (система классификации и индексы) МПК-7:

G21C 7/00, 7/02, 7/06, 7/08, 7/10, 7/103, 7/12, 7/14, 7/16, 7/18, 7/36, 9/00, 9/02, 9/027, 9/033

Другая проверенная документация в той мере, в какой она включена в поисковые подборки:

Электронная база данных, использовавшаяся при поиске (название базы и, если, возможно, поисковые термины):

С. ДОКУМЕНТЫ, СЧИТАЮЩИЕСЯ РЕЛЕВАНТНЫМИ:

Категория*	Ссылки на документы с указанием, где это возможно, релевантных частей	Относится к пункту №
A	US 5818892 A (SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT) 06.10.1998	1-4
A	RU 2190264 C2 (РУСИНОВ ВЛАДИМИР ФЕДОРОВИЧ и др.) 27.09.2002	1-4
A	ИОНАЙТИС Р.Р. и др. Прямодействующая аварийная защита, Атомная техника за рубежом, Энергоатомиздат, 1988, с.10-16	5-8
A	US 4747998 A (THE UNITED STATES OF AMERICA AS REPRESENTED BY THE UNITED STATES DEPARTMENT OF ENERGY) 31.05.1988	5-8

☐ последующие документы указаны в продолжении графы С.

☐ данные о патентах-аналогах указаны в приложении

* Особые категории ссылочных документов:

A документ, определяющий общий уровень техники и не считающийся особо релевантным

E более ранняя заявка или патент, но опубликованная на дату международной подачи или после нее

L документ, подвергающий сомнению притязание (я) на приоритет, или который приводится с целью установления даты публикации другого ссылочного документа, а также в других целях (как указано)

O документ, относящийся к устному раскрытию, использованию, экспонированию и т.д.

P документ, опубликованный до даты международной подачи, но после даты испрашиваемого приоритета

T более поздний документ, опубликованный после даты международной подачи или приоритета, но приведенный для понимания принципа или теории, на которых основывается изобретение

X документ, имеющий наиболее близкое отношение к предмету поиска; заявленное изобретение не обладает новизной или изобретательским уровнем, в сравнении с документом, взятым в отдельности

Y документ, имеющий наиболее близкое отношение к предмету поиска; заявленное изобретение не обладает изобретательским уровнем, когда документ взят в сочетании с одним или несколькими документами той же категории, такая комбинация документов очевидна для специалиста

& документ, являющийся патентом-аналогом

Дата действительного завершения международного поиска: 06 июня 2005 (06.06.2005)

Дата отправки настоящего отчета о международном поиске: 23 июня 2005 (23.06.2005)

Наименование и адрес Международного поискового органа
Федеральный институт промышленной собственности

РФ, 123995, Москва, Г-59, ГСП-5, Бережковская наб., 30,1 Факс: 243-3337, телетайп: 114818 ПОДАЧА

Уполномоченное лицо:

Ю. Федоров

Телефон № 240-25-91

Форма PCT/ISA/210 (второй лист)(апрель 2005)

ОТЧЕТ О МЕЖДУНАРОДНОМ ПОИСКЕ

Международная заявка №
PCT/RU 2005/000170

Графа II. Замечания для случая, когда некоторые пункты формулы не подлежат поиску (Продолжение пункта 2 первого листа)

Настоящий отчет о международном поиске не был подготовлен в отношении некоторых пунктов формулы в соответствии со статьей 17 (2) (а) по следующим причинам:

1. ☐ пункты №:
т.к. они относятся к объектам, по которым данный Международный поисковый орган не обязан проводить поиск, а именно:
2. ☐ пункты №:
т.к. они относятся к частям международной заявки, настолько не соответствующим установленным требованиям, что по ним нельзя провести полноценный международный поиск, а именно:
3. ☐ пункты №:
т.к. они являются зависимыми пунктами и не составлены в соответствии со вторым и третьим предложениями Правила 6.4 (а).

Графа III. Замечания для случая несоблюдения единства изобретения (продолжение пункта 3 первого листа)

Настоящий международный поисковый орган обнаружил несколько групп изобретений в данной международной заявке, а именно:

Группа 1 - система управления по п.п. 1-4,
группа 2 - двухпозиционный переключатель по п.п. 5-8.

1. ☐ Т.к. все необходимые дополнительные пошлины были уплачены своевременно, настоящий отчет о международном поиске охватывает все пункты формулы изобретения, по которым можно провести поиск.
2. ☒ Т.к. все пункты формулы, по которым можно провести поиск, могут быть рассмотрены без затрат, оправдывающих дополнительную пошлину, Международный поисковый орган не требовал оплаты дополнительной пошлины.
3. ☐ Т.к. только некоторые из требуемых дополнительных пошлин были уплачены заявителем своевременно, настоящий отчет о международном поиске охватывает лишь те пункты формулы, за которые была произведена оплата, а именно пункты №:
4. ☐ Необходимые дополнительные пошлины своевременно не были уплачены заявителем. Следовательно, настоящий отчет о международном поиске ограничивается группой изобретений, упомянутой первой в формуле изобретения; а именно пункты №:

Замечания по возражению

- ☐ Уплата дополнительных пошлин за поиск сопровождалась возражением заявителя и, если применимо, уплатой пошлины за возражение.
- ☐ Уплата дополнительных пошлин за поиск сопровождалась возражением заявителя, но соответствующие пошлины за возражение не были уплачены в течение срока, указанного в предложении.
- ☐ Уплата дополнительных пошлин за поиск не сопровождалась возражением заявителя.